MANUEL D'UTILISATION CU WAGNER



SOMMAIRE

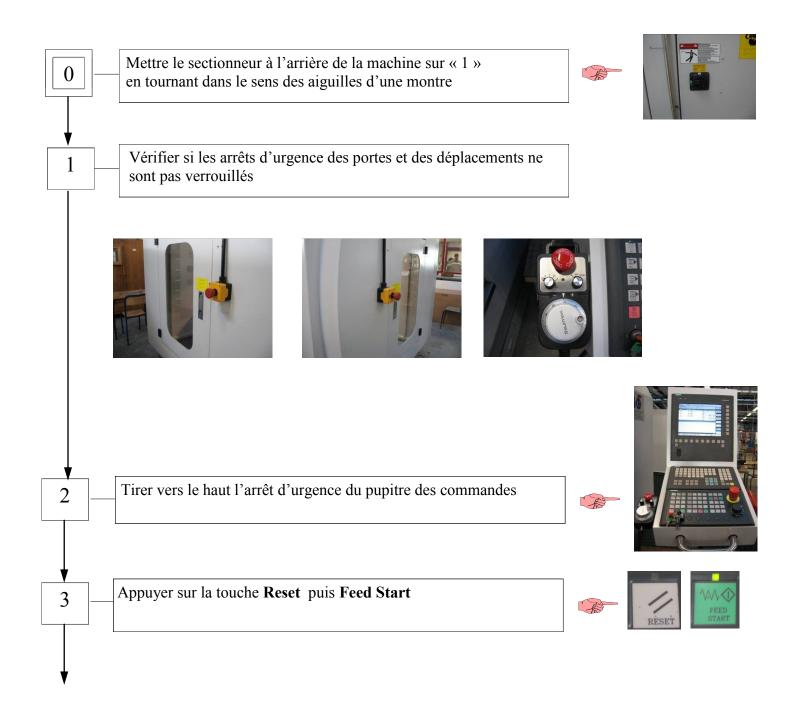
Quelques manipulations	Page	0
Liste des programmes en mémoire CN	Page	1
Mise sous tension	Page	2
Prise d'origine machine	Page	3
Les origines	Page	4
Définir le PREF en X ou en Y (OP accessible)	Page	5
Définir le PREF en X ou en Y (OP non accessible)	Page	6
Définir le PREF en Z	Page	7
Introduction des PREF connus	Page	8
Les jauges outils	Page	8'
Introduction des jauges outils connues	Page	9
Effectuer les jauges outils	Page	10
Effectuer les corrections dynamiques	Page	11
Chargement d'un programme au clavier	Page	12
Visualisation des programmes	Page	13
Appel programme courant	Page	14
Modifier un programme : modifier un bloc	Page	15
Modifier un programme : insérer ou supprimer un bloc	Page	16
Lancer un programme	Page	17
Intervention en cours d'usinage	Page	18
Recherche de numéro de séquence	Page	19
Sortie d'anomalie butée	Page	20
Changement automatique d'outil	Page	21
Rotation et arrêt de la broche	Page	22
Suppression d'un programme	Page	23
Visualisation graphique d'un programme	Page	24

Mise sous tension

BUT:

CONDITIONS PREALABLES:

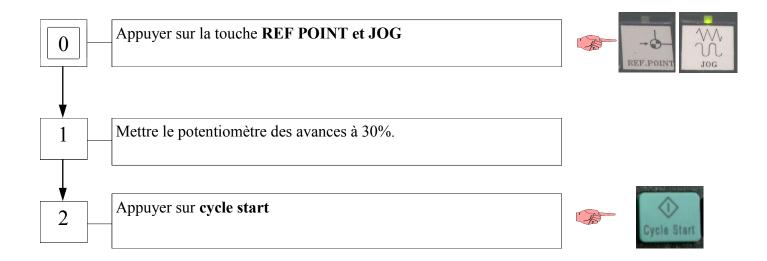
* Mettre la machine en route



Prise d'Origine Machine

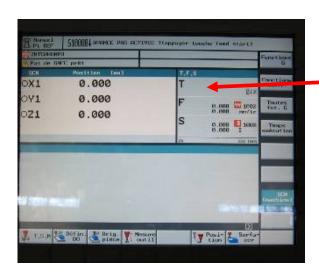
BUT:

- tion de son origine.
- <u>BUT</u>: <u>CONDITIONS PREALABLES</u>: * Mise en route électrique et puissance effectuée.
 - * Etre en jog ILL et porte fermée.
 - * Le potentiomètre des avances ne doit pas être à 0.

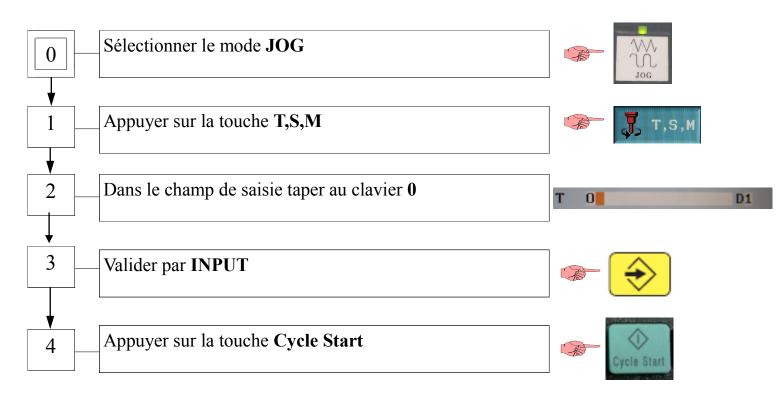


Vider un outil en broche

Afin d'éviter toutes collisions intempestives entre l'outil et la tourelle, il faut absolument s'assurer qu'aucun outil n'est en mémoire dans le calculateur



Si tel est le cas, suivez la procédure suivante:



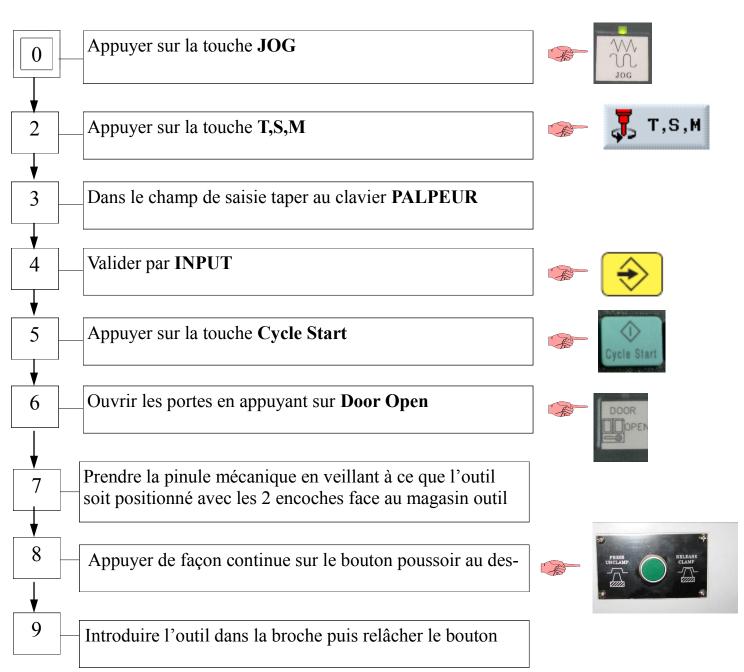
Charger le palpeur en broche

CONDITIONS PREALABLES:

- ⇒ En haut de l'écran ne doit rien figurer à droite de « T »
- ⇒ Il n'y a pas d'outil en broche

Dans le cas contraire appeler le professeur





Changer de repère

Le système de coordonnées machine (SCM) est le système de base de la machine.

Contrairement au **système de coordonnées pièce (SCP),** il ne prend pas en compte les corrections d'outil, les décalages d'origine, etc.

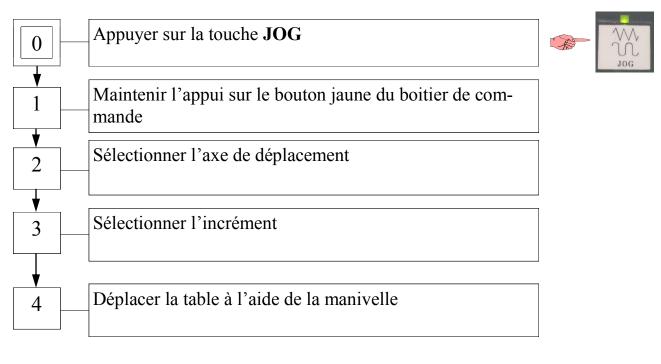
Pour introduire les origines de la pièce il faut basculer entre le système de coordonnées machine (SCM) et le système de coordonnées pièce (SCP)

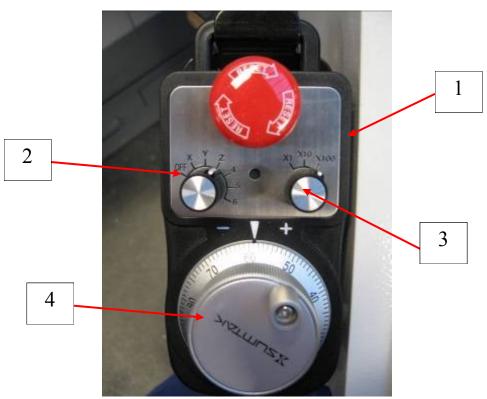
Pour se faire, appuyer sur la touche « WCS MCS », afin de passer d'un repère à un autre.



Déplacement des tables en mode manuel (avec Joystick)

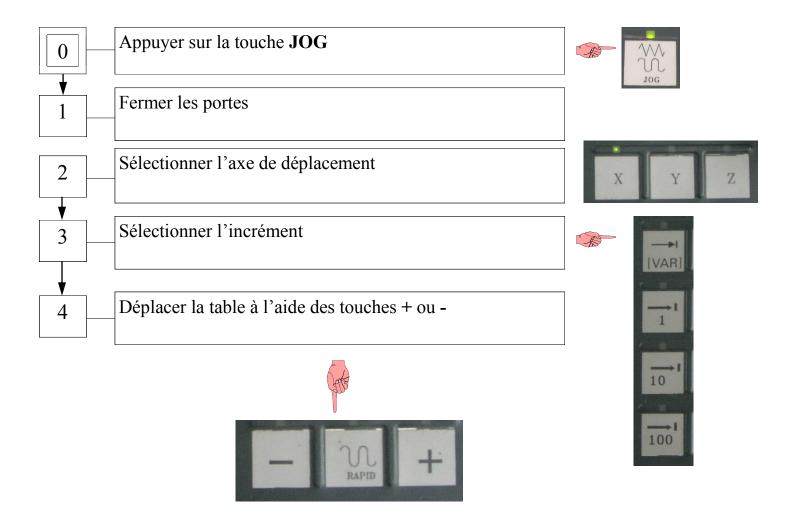
AVEC LA MANIVELLE





Déplacement des tables en mode manuel (sans joystick)

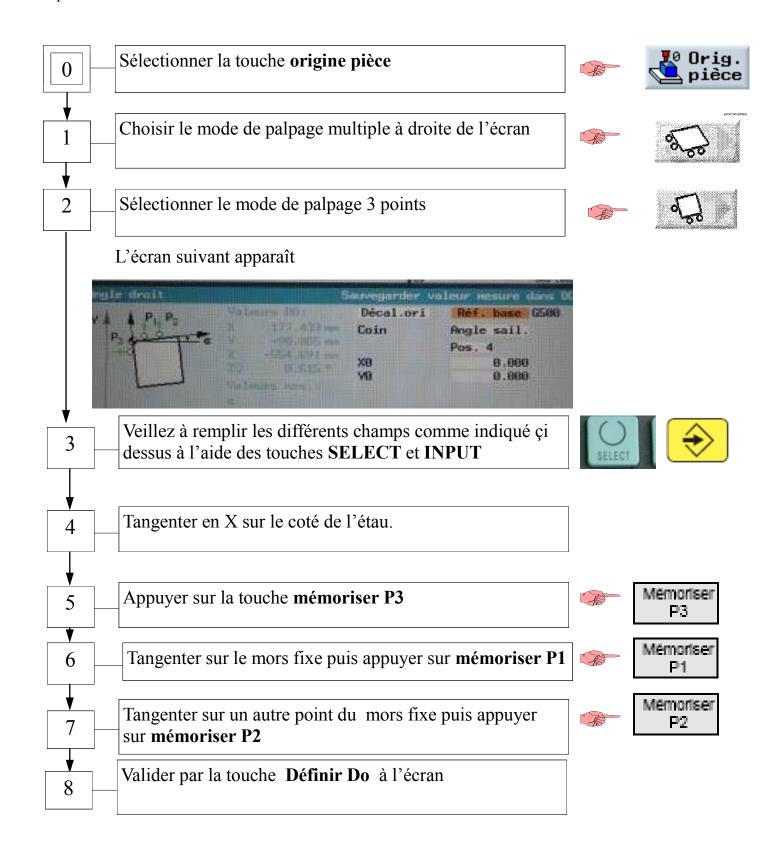
AVEC LES TOUCHES



Définir le PREF en X et en Y (étau non dégauchi)

CONDITIONS PREALABLES:

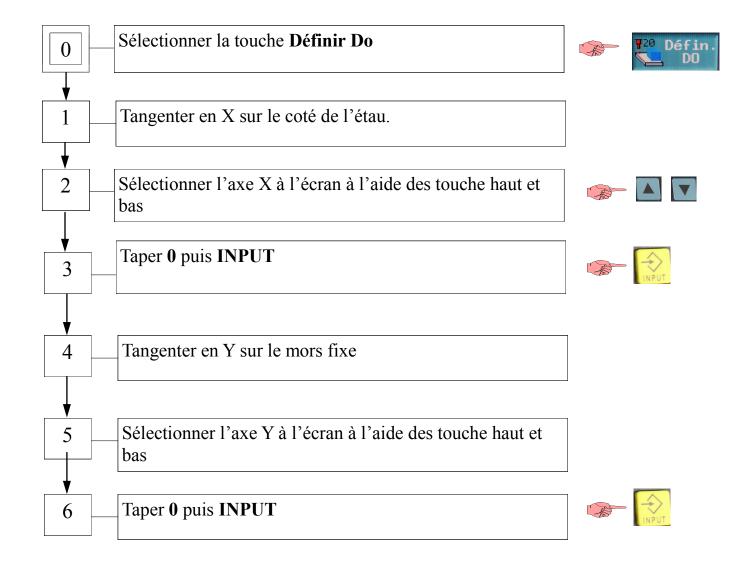
- * Mise en route électrique et puissance effectuée.
- * POM effectuées.
- * Palpeur en broche



Définir le PREF en X et en Y (étau dégauchi)

CONDITIONS PREALABLES:

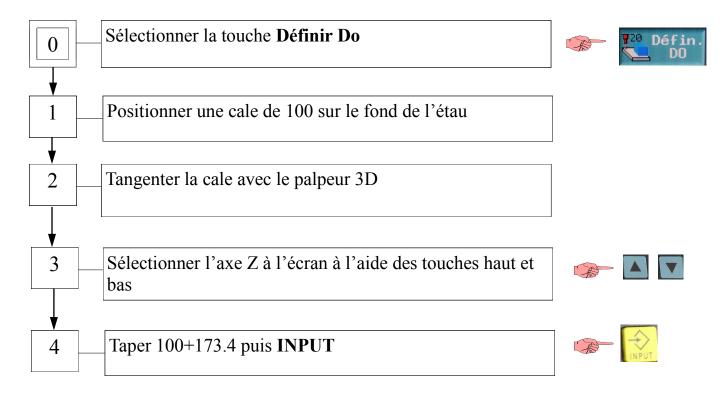
- * Mise en route électrique et puissance effectuée.
- * POM effectuées.
- * Palpeur en broche



Définir le PREF en Z (PREF inconnu)

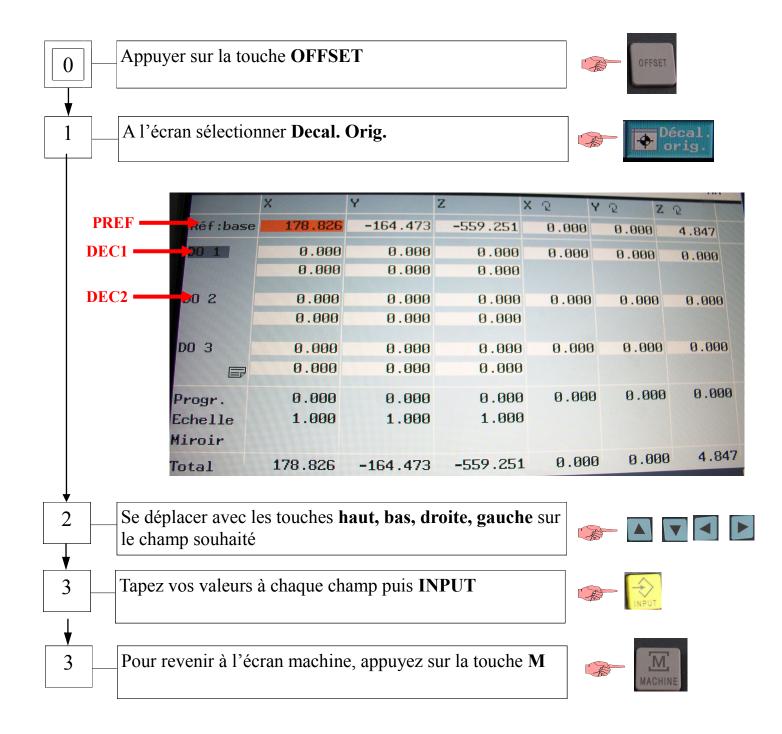
- **CONDITIONS PREALABLES**:

 * Mise en route électrique et puissance effectuée.
- * POM effectuées.
- * Palpeur en broche

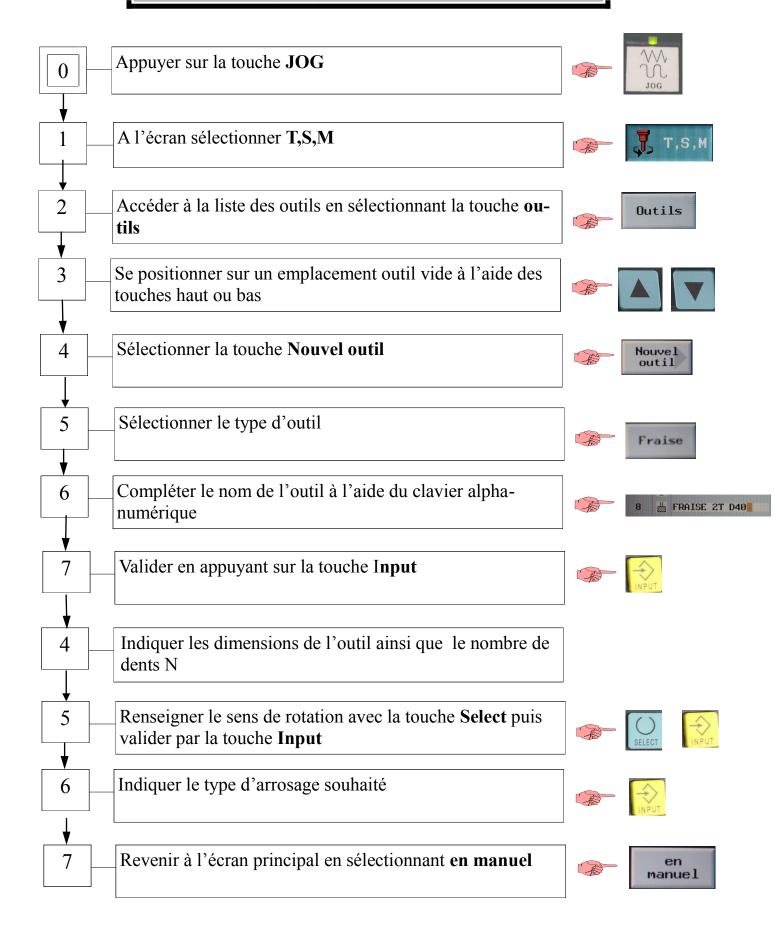


100 représente la hauteur de cale, et 173.4 la jauge en Z du palpeur

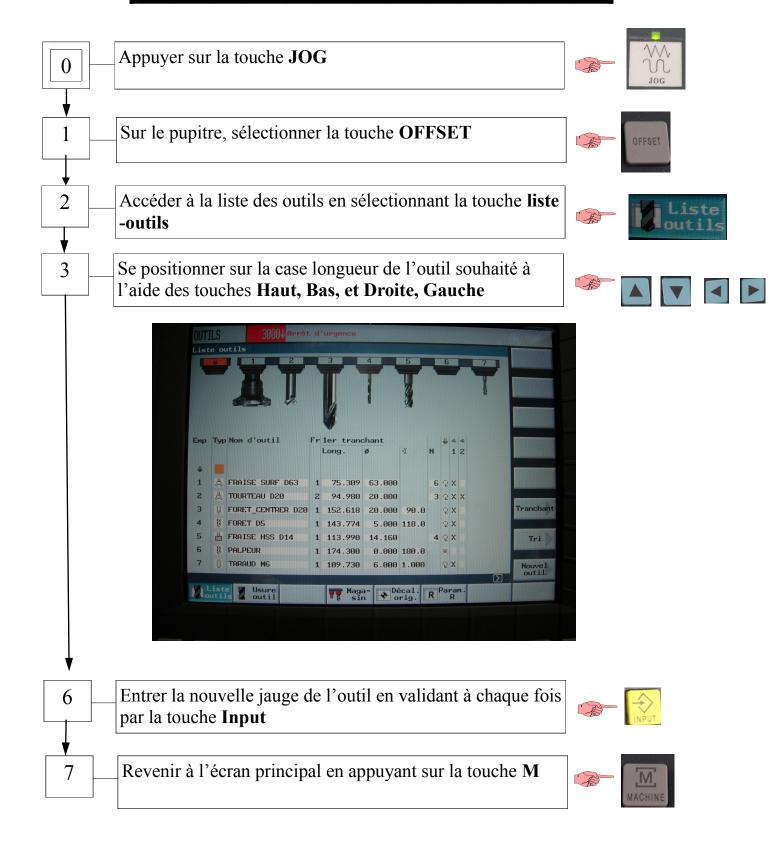
Vérifier et / ou définir des PREF/ DEC connus



Créer un outil



Entrer les jauges outils

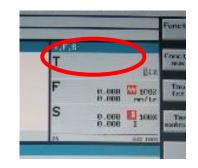


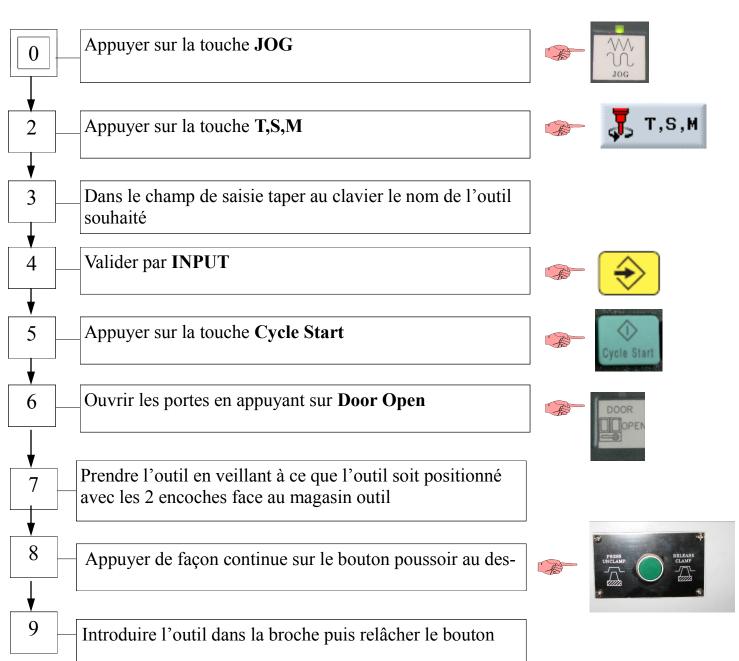
Charger un outil en broche

CONDITIONS PREALABLES:

- ⇒ En haut de l'écran ne doit rien figurer à droite de « T »
- ⇒ Il n'y a pas d'outil en broche

Dans le cas contraire appeler le professeur





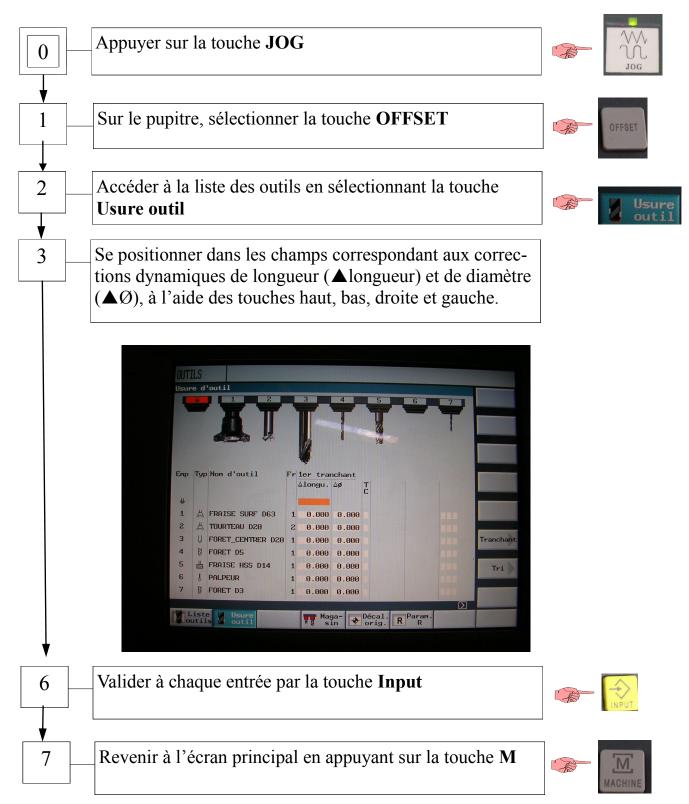
Effectuer les corrections dynamiques

BUT :

CONDITIONS PREALABLES:

*Donner une valeur de correcteur à l'outil pour réaliser une cote précise.

*Donner une valeur de correc- * Jauges outils effectuées.



Visualisation des programmes

<u>BUT</u>:* Visualiser les programmes déjà en mémoire

<u>CONDITIONS PREALABLES</u>: *Plusieurs programmes en mémoire.

Exécuter un programme

<u>BUT</u>: *Lancer l'usinage.

CONDITIONS PREALABLES:

- * POM effectuées.
- * PREF et DEC réalisées.
- * Le programme à corriger doit être programme courant.

Intervention en cours d'usinage

BUT:

CONDITIONS PREALABLES:

*Intervenir dans la machine durant un usinage.

*Le programme doit être en cours d'usinage.

ARRET DEFINITIF EN COURS D'USINAGE

ARRET TEMPORAIRE EN COURS D'USINAGE

Rotation et arrêt de la broche

BUT:

CONDITIONS PREALABLES:

* Lancer ou arrêter la rotation * POM effectuées. de la broche.

- * Carter fermé.

Création d'un programme

Suppression d'un programme

mémoire.